

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

50020925US00

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

5
JCS57 U.S. PTO
09/624718
07/25/00

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日

Date of Application:

1999年 8月 2日

出 願 番 号

Application Number:

平成11年特許願第218349号

出 願 人

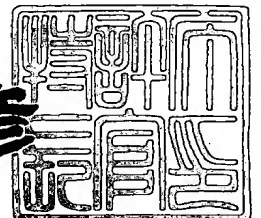
Applicant (s):

ソニー株式会社

2000年 6月23日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

近 藤 隆 彦



出証番号 出証特2000-3047861

【書類名】 特許願

【整理番号】 9900272702

【提出日】 平成11年 8月 2日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H04N 5/335

【発明者】

【住所又は居所】 東京都品川区北品川 6 丁目 7 番 3 5 号 ソニー株式会社
内

【氏名】 吉村 真一

【特許出願人】

【識別番号】 000002185

【氏名又は名称】 ソニー株式会社

【代表者】 出井 伸之

【代理人】

【識別番号】 100082131

【弁理士】

【氏名又は名称】 稲本 義雄

【電話番号】 03-3369-6479

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 032089

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9708842

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 画像処理装置および方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 複数の素子をマトリクス状に配置した光学エリアを有する画像処理装置において、

前記光学エリアの各素子毎に入射する光を受光し、光電変換する受光手段と、

前記各素子毎に前記受光手段で光電変換された信号を所定の規則で演算する演算手段と、

前記各素子毎に前記演算手段の演算結果を出力する出力手段と、

前記複数の素子毎に前記出力手段より演算結果が出力されるタイミングを調整するタイミング調整手段と

を含むことを特徴とする画像処理装置。

【請求項 2】 前記演算手段は、前記光電変換された異なるタイミングの複数の信号を、逐次記憶する記憶手段をさらに含む

ことを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理装置。

【請求項 3】 前記演算手段は、前記記憶手段により記憶された複数の信号を組み合わせる比較演算を実行する

ことを特徴とする請求項 2 に記載の画像処理装置。

【請求項 4】 前記比較演算は、前記信号の最大値または最小値を求める演算を含む

ことを特徴とする請求項 3 に記載の画像処理装置。

【請求項 5】 前記出力手段は、前記タイミング調整手段により調整されたタイミングで前記演算結果を前記各素子の列または行毎に出力する

ことを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理装置。

【請求項 6】 複数の素子をマトリクス状に配置した光学エリアを有する画像処理装置の画像処理方法において、

前記光学エリアの各素子毎に入射する光を受光し、光電変換する受光ステップと、

前記各素子毎に前記受光ステップの処理で光電変換された信号を所定の規則で

演算する演算ステップと、

前記各素子毎に前記演算ステップの処理の演算結果を出力する出力ステップと

前記複数の素子毎に前記出力ステップの処理で演算結果が出力されるタイミングを調整するタイミング調整ステップと

を含むことを特徴とする画像処理方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、画像処理装置および方法に関し、特に、撮像する被写体からの光を受光する素子毎に、受光した光を光電変換して得られた信号を所定の規則で演算し、リアルタイムで画像信号を演算処理できるようにした画像処理装置および方法に関する。

【0002】

【従来の技術】

画像信号を演算する技術が普及しつつある。この技術は、例えば、画像信号を演算することによって、被写体の立体画像を求める場合に利用される。

【0003】

このような画像信号の演算は、CCD(Charge Coupled Device)のような撮像素子を用いるとき、演算に必要な複数の信号を得るのに、繰り返し被写体を撮像し、それらをフレームメモリのような記憶装置に蓄積した後、その蓄積された信号を読み出して実行されていた。

【0004】

また、リアルタイムの形状測定を実現する方法および装置として、特公平6-25653号公報に示されるような「非走査型撮像素子」も考えられている。

【0005】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、繰り返し被写体を撮像する時、1回の撮像に、例えば、33.3msecまたは16.6msecの時間を要することになるので、この撮像に要する時間が上限

となり、それ以上高速で画像情報の演算結果を得ることができないという課題があった。

【0 0 0 6】

また、画像情報を演算するために繰り返し撮像をしなければ演算結果が得られないので、リアルタイムで演算結果が得られないという課題があった。

【0 0 0 7】

特公平6-25653号公報に開示されている非走査型撮像素子の場合、撮像素子上に並んだ各画素の出力を独立して扱うため、各画素からの出力信号線を共通化することができず、さらに各画素に対する記憶手段が素子内に持たされていないので、各画素が独立に動作するという「非走査型」の特徴を失い、リアルタイムでの処理ができないという課題があった。

【0 0 0 8】

本発明はこのような状況に鑑みてなされたものであり、撮像する被写体からの光を受光する素子毎に、受光した光を光電変換して得られた画像信号を所定の規則に従ってリアルタイムで演算させるようにするものである。

【0 0 0 9】

【課題を解決するための手段】

請求項1に記載の画像処理装置は、光学エリアの各素子毎に入射する光を受光し、光電変換する受光手段と、各素子毎に受光手段で光電変換された信号を所定の規則で演算する演算手段と、各素子毎に演算手段の演算結果を出力する出力手段と、複数の素子毎に出力手段より演算結果が出力されるタイミングを調整するタイミング調整手段とを含むことを特徴とする。

【0 0 1 0】

前記演算手段には、光電変換された異なるタイミングの複数の信号を、逐次記憶する記憶手段をさらに設けることができる。

【0 0 1 1】

前記演算手段には、記憶手段により記憶された複数の信号を組み合わせる比較演算を実行させることができる。

【0 0 1 2】

前記比較演算には、信号の最大値または最小値を求める演算を含めさせることができる。

【0 0 1 3】

前記出力手段には、タイミング調整手段により調整されたタイミングで演算結果を各素子の列または行毎に出力させることができる。

【0 0 1 4】

請求項 6 に記載の画像処理方法は、光学エリアの各素子毎に入射する光を受光し、光電変換する受光ステップと、各素子毎に受光ステップの処理で光電変換された信号を所定の規則で演算する演算ステップと、各素子毎に演算ステップの処理の演算結果を出力する出力ステップと、複数の素子毎に出力ステップの処理で演算結果が出力されるタイミングを調整するタイミング調整ステップとを含むことを特徴とする。

【0 0 1 5】

請求項 1 に記載の画像処理装置および請求項 6 に記載の画像処理方法においては、光学エリアの各素子毎に入射された光が、光電変換され、各素子毎に光電変換された信号が所定の規則で演算され、各素子毎に演算結果が出力される。

【0 0 1 6】

【発明の実施の形態】

図 1 は、本発明を適用した画像処理装置 1 の一実施の形態を示すブロック図である。画像処理装置 1 のシステム制御部 1 1 は、パタン投光部 1 2、イメージャ 1 5、映像信号処理部 1 6、距離センサ 1 7、および形状データ処理部 1 8 の動作を制御する。

【0 0 1 7】

パタン投光部 1 2 は、システム制御部 1 1 からの指令に基づいて、距離計測に必要なパタンの赤外光を被写体 2 に向けて照射する。このパタン光としては、距離センサ 1 7 の計測原理に基づいてスリット光やグリッド光などが用いられる。

【0 0 1 8】

レンズ 1 3 は、被写体からの光を集光し、プリズム 1 4 に導入する。プリズム 1 4 は、レンズ 1 3 から入射された光を可視光と赤外光に分光する。すなわち、

被写体からの光には、可視光の他に、上述のパタン投光部 1 2 から照射された赤外光の被写体からの反射光があるため、これを可視光と赤外光に分光し、可視光をイメージャ 1 5 に、赤外光を距離センサ 1 7 に、それぞれ出射する。

【 0 0 1 9 】

イメージャ 1 5 は、CCD(Charge Coupled Device)やCMOS(Complementary Metal Oxide Semiconductor)などからなり、システム制御部 1 1 からの同期信号や制御信号に基づいて、プリズム 1 4 から入射された可視光から色の情報を抽出し、映像信号として映像信号処理部 1 6 に出力する。

【 0 0 2 0 】

映像信号処理部 1 6 は、システム制御部 1 1 からの同期信号や制御信号に基づいて、イメージャ 1 5 から入力される映像信号に、ゲイン調整やカラー調整処理を施した後、必要に応じてアナログ信号またはデジタル信号に変換し、カラー映像信号として計算機 1 9 に出力する。

【 0 0 2 1 】

距離センサ 1 7 は、プリズム 1 4 から入射された赤外光を受光し、システム制御部 1 1 からの同期信号や制御信号に基づいて、この受光した赤外光を2値化信号として処理し、形状データ処理部 1 8 に出力する。尚、距離センサ 1 7 については、詳細を後述する。

【 0 0 2 2 】

形状データ処理部 1 8 は、システム制御部 1 1 からの同期信号や制御信号に基づいて、距離センサ 1 7 から入力された2値化信号から赤外光の強度がピークとなるタイミングを求め、その強度から三角測量の原理で被写体 2 までの距離を算出し、被写体 2 の3次元的形状を演算する。そして、形状データ処理部 1 8 は、演算結果を形状データ信号として計算機 1 9 に出力する。

【 0 0 2 3 】

計算機 1 9 は、映像信号処理部 1 6 から供給されたカラー映像信号と、形状データ処理部 1 8 から供給された形状データ信号にコンピュータグラフィクス処理を施し、CRT(Cathode Ray Tube)やLCD(Liquid Crystal Display)などからなるモニタ 3 に出力したり、また、外部記憶装置 4 に出力し、そのデータを蓄積させる

【 0 0 2 4 】

次に、図 2 と図 3 を参照して、距離センサ 1 7 の詳細について説明する。距離センサ 1 7 は、大別して 2 つのタイプがある。第 1 のタイプは、光学エリア 3 1 の水平方向に並んだ画素 4 1 を順次走査して、各画素 4 1 からの出力信号を取り出して処理を実行するタイプであり、第 2 のタイプは、光学エリア 3 1 の垂直方向にならんだ画素 4 1 を順次走査して、各画素からの出力信号を取り出して処理するタイプである。図 2 は、前者のタイプの距離センサ 1 7 の構成を表しており、図 3 は、後者のタイプの距離センサ 1 7 の構成を表している。

【 0 0 2 5 】

最初に、図 2 を参照して、水平走査型タイプの距離センサ 1 7 について説明する。

【 0 0 2 6 】

光学エリア 3 1 は、演算機能を備えた複数の画素 4 1 から構成されており、画素 4 1 が、マトリクス状に $n \times m$ 個（＝水平方向の数 \times 垂直方向の数）並べられている。各画素 4 1 は、受光した光量に応じた信号を、タイミングジェネレータ 3 2 から出力されるリセットパルスおよび受光部転送パルスに基づいて演算し、その演算結果を、水平走査回路 3 3 a から供給される選択信号に基づいて、共通信号線 4 2 を介して水平方向に出力回路 3 4 に出力する。尚、画素 4 1 については、詳細を後述する。

【 0 0 2 7 】

タイミングジェネレータ 3 2 は、システム制御部 1 1 からの制御信号に基づいて、制御パルスを水平走査回路 3 3 a および出力回路 3 4 に供給すると共に、増幅部駆動パルス、リセットパルスおよび受光部転送パルスを発生し、光学エリア 3 1 の各画素 4 1 に供給する。

【 0 0 2 8 】

水平走査回路 3 3 a は、タイミングジェネレータ 3 2 から供給される制御パルスに基づいて、クリアパルス、記憶部転送パルス、比較部駆動パルス、および選択信号を発生し、光学エリア 3 1 の各画素 4 1 に供給する。

【0029】

出力回路 3 4 は、タイミングジェネレータ 3 2 からの制御パルスに同期して、光学エリア 3 1 の各画素 4 1 からの出力信号を共通信号線 4 2 を介して受信し、形状データ処理部 1 8 に出力する。

【0030】

演算制御部 3 5 は、システム制御部 1 1 からの制御信号に対応して、各画素 4 1 の演算部 5 3 の記憶部 6 1 のマトリクス回路 7 2 (図 6) に、実行させる演算処理を選択する(指定する)演算選択信号を供給する。尚、演算部 5 3 の記憶部 6 1 のマトリクス回路 7 2 については、詳細を後述する。

【0031】

図 3 に示す垂直走査型タイプの距離センサ 1 7 においては、図 2 に示す水平走査型タイプの距離センサ 1 7 の水平走査回路 3 3 a に代えて、垂直走査回路 3 3 b が設けられており、それにより駆動された各画素 4 1 の出力は、共通信号線 4 2 を介して垂直方向に出力回路 3 4 に供給されている。その他の構成は、図 2 における場合と同様である。

【0032】

次に図 4 を参照して、画素 4 1 の詳細について説明する。図 4 には、図 2 に示されている共通信号線 4 2 に接続される n 個の画素 4 1 a 乃至 4 1 n が示されている。ここでは、1 つの画素 4 1 a の構成だけが示されているが、その他の画素 4 1 b 乃至 4 1 n も同様に構成されている。このことは、図 3 の距離センサ 1 7 の場合についても同様である。

【0033】

画素 4 1 a の受光部 5 1 は、例えば、フォトダイオードなどの受光素子からなり、プリズム 1 4 から入射される赤外光を受光し、タイミングジェネレータ 3 2 から供給されるリセットパルスに基づいて、その受光した赤外光を光電変換し、タイミングジェネレータ 3 2 から供給される受光部転送パルスに基づいて、その信号を増幅部 5 2 に出力する。

【0034】

増幅部 5 2 は、タイミングジェネレータ 3 2 から供給される増幅部駆動パルス

に同期して、受光部 5 1 から入力される信号を後段の装置での処理に必要なレベルにまで増幅し、演算部 5 3 に出力する。

【0 0 3 5】

演算部 5 3 は、記憶部 6 1 および比較部 6 2 を有しており、増幅部 5 2 より入力された信号を、演算制御部 3 5 からの演算選択信号により指定された所定の演算を施して、2 値化信号として出力部 5 4 に出力する。尚、記憶部 6 1 および比較部 6 2 については、詳細を後述する。

【0 0 3 6】

出力部 5 4 は、水平走査回路 3 3 a からの選択信号に同期して、共通信号線 4 2 を介して演算部 5 3 から入力された信号を画素信号として、出力回路 3 4 に出力する。

【0 0 3 7】

ここで、演算部 5 3 の記憶部 6 1 および比較部 6 2 の説明にあたり、演算部 5 3 の 2 値化信号の演算について先に説明する。

【0 0 3 8】

受光部 5 1 で、受光された光量に対応する信号が増幅部 5 2 で増幅され、演算部 5 3 に入力されるが、その赤外光強度のサンプリング信号 $s(k)$ が、図 5 に示すように、サンプリングの時刻 k と共に変化するものとする。このとき、時刻 k が変化する毎に、赤外光強度のサンプリング信号は、以下の様に示される。

【0 0 3 9】

$s(k-3), s(k-2), s(k-1), s(k), s(k-1), s(k-2), s(k-3) \dots$

ただし、 k よりも $k-1$ の方が時間的に前の値を示しているものとする。

【0 0 4 0】

この時、赤外光の強度がピークとなる時刻を検出するための関数として以下の式 (1) に示すような変位差を示す関数 $g(k)$ を考える。

【0 0 4 1】

$$g(k) = \{s(k) + s(k-1)\} - \{s(k-2) + s(k-3)\} \dots \dots (1)$$

この関数 $g(k)$ は、サンプリング信号 $s(k)$ をほぼ微分することに対応しており、赤外光強度のサンプリング信号 $s(k)$ が、大きいほど正の大きな値を取るものと仮

定すると、 $g(k) > 0$ の時、赤外光強度のサンプリング信号 $s(k)$ は、時刻の変化に対して、増加していることを示し、逆に $g(k) < 0$ の時、赤外光強度のサンプリング信号 $s(k)$ の強度は、時刻の変化に対して減少していることを示すことになる。

【0 0 4 2】

従って、この $g(k)$ が、正の値から負の値に変化した時刻 k が、赤外光強度のサンプリング信号がピークを呈する時刻となる。

【0 0 4 3】

そこで、図5に示すように、赤外光強度のサンプリング信号 $s(k)$ のノイズを考慮し、関数 $g(k)$ に所定のレベルのバイアスを加算した以下の式(2)に示される関数 $f(k)$ により、上記と同様の手法で赤外光強度のサンプリング信号のピークを検出した時刻を求めることができる。

【0 0 4 4】

$$f(k) = \{s(k) + s(k-1)\} - \{s(k-2) + s(k-3)\} + \text{BIAS} \dots \dots (2)$$

図5に示されるように、 $f(k)$ は、赤外光強度 $s(k)$ の変化に対応して変化し、図5中 $f(k)$ の値が、正の値から負の値に変化するゼロレベルとの交点の時刻 k が、赤外光強度 $s(k)$ がピークを呈するタイミングを示めすことになる。尚、図5では、赤外光強度 $s(k)$ のピークは、サンプリング時刻 $(k-2)$ であり、時刻 k に対してずれがあるが、これは、関数 $f(k)$ により一義的に定まる一定のずれとなるので、算出した時刻に対して一定のオフセットを掛けることにより正確な赤外光強度のサンプリング信号 $s(k)$ のピーク値を取る時刻 k を求めることができる。

【0 0 4 5】

演算部53は、上記の関数 $f(k)$ の値が正またはゼロのとき0、負のとき1、となる2値化信号を出力回路34に出力する。出力回路34は、この2値化信号を出力信号として、後段の形状データ処理部18に出力する。後段の形状データ処理部18は、この2値化信号により求められる赤外光強度のピークとなるサンプリングの時刻から赤外光強度のピークを求め、この赤外光強度から被写体までの距離を三角測量と同様の原理で算出する。

【0 0 4 6】

次に、図6を参照して、この演算部53の記憶部61および比較部62につい

て説明する。

【0047】

記憶部 6 1 の記憶セル 7 1 a 乃至 7 1 d は、水平走査回路 3 3 a からサンプリング同期信号に同期して送られるクリアパルス CLR1 乃至 CLR4 に基づいて、増幅部 5 2 から入力される信号を赤外光強度のサンプリング信号として順次記憶する。

【0048】

すなわち、例えば、ある時刻 k において、記憶セル 7 1 a には、 $s(k)$ 、記憶セル 7 1 b には、 $s(k-1)$ 、記憶セル 7 1 c には、 $s(k-2)$ 、記憶セル 7 1 d には、 $s(k-3)$ が、それぞれ記憶されていたとすると、次の時刻 $k+1$ では、最も古い信号を記憶している記憶セル 7 1 d に対して、水平走査回路 3 3 a からクリアパルス CLR4 が送られ、これに同期して前のサンプリング信号である $s(k-3)$ が消去される。そして、その直後に、水平走査回路 3 3 a から送られる受光部転送パルスに同期して、増幅部 5 2 からの信号が入力されて、新しい赤外光強度のサンプリング信号である $s(k+1)$ が、記憶セル 7 1 d に記憶される。以下サンプリングの時刻 k が変化する毎に、同様に最も古い赤外光強度のサンプリング信号を記憶している記憶セルに、新たな赤外光強度のサンプリング信号が、順次書き換えられて、記憶されていく。

【0049】

各記憶セル 7 1 a 乃至 7 1 d に記憶された赤外光強度のサンプリングの信号は、マトリクス回路 7 2 に並列に出力される。

【0050】

マトリクス回路 7 2 は、演算制御部 3 5 からの演算選択信号に基づいて、スイッチ 8 1 a 乃至 8 4 a, 8 1 b 乃至 8 4 b, 8 1 c 乃至 8 4 c, および 8 1 d 乃至 8 4 d をオンオフさせる。すなわち、ここで、各記憶セル 7 1 a 乃至 7 1 d から出力される信号を信号 V1 乃至 V4 とし、ある時刻 k において、例えば、記憶セル 7 1 a には、 $s(k)$ 、記憶セル 7 1 b には、 $s(k-1)$ 、記憶セル 7 1 c には、 $s(k-2)$ 、記憶セル 7 1 d には、 $s(k-3)$ が、それぞれ記憶されているものとする、演算すべき関数 $f(k)$ は、以下の式 (3) で表される。

【0051】

$$f(k) = \{s(k) + s(k-1)\} - \{s(k-2) + s(k-3)\} + \text{BIAS} \dots \dots (3)$$

すなわち、

$$f(k) = V1 + V2 - V3 - V4 + \text{BIAS} \dots \dots (4)$$

となる。

【0 0 5 2】

そして、次のサンプリング時刻 $k+1$ では、記憶セル 7 1 d に記憶されている最も古い時刻 $k-3$ の赤外光強度のサンプリング信号 $s(k-3)$ が、 $s(k+1)$ に置き換えられるので、演算すべき式は以下の様になる。

【0 0 5 3】

$$f(k+1) = \{s(k+1) + s(k)\} - \{s(k-1) + s(k-2)\} + \text{BIAS} \dots \dots (5)$$

すなわち

$$f(k+1) = V4 + V1 - V2 - V3 + \text{BIAS} \dots \dots (6)$$

となる。

【0 0 5 4】

そして、サンプリングの時刻が変化する毎に以下の4種類の演算が繰り返されることになる。

【0 0 5 5】

$$f(k) = V1 + V2 - V3 - V4 + \text{BIAS} \dots \dots (7)$$

$$f(k+1) = V4 + V1 - V2 - V3 + \text{BIAS} \dots \dots (8)$$

$$f(k+2) = V3 + V4 - V1 - V2 + \text{BIAS} \dots \dots (9)$$

$$f(k+3) = V2 + V3 - V4 - V1 + \text{BIAS} \dots \dots (10)$$

このように、サンプリング時刻毎に加減算の組み合わせを順次変更し、演算を実行することにより、記憶されている信号そのものを記憶セル間で転送する必要が無いので、転送の際に生じる信号の劣化などを抑制することができる。

【0 0 5 6】

ここで、上記式(7)乃至式(10)の各々の演算モードは、それぞれモード A 乃至 D と定義される。

【0 0 5 7】

ここで、図 6 の説明に戻る。マトリクス回路 7 2 は、演算制御部 3 5 から送信

されてくる演算選択信号の演算モードに基づいて、スイッチ 8 1 a 乃至 8 4 a, 8 1 b 乃至 8 4 b, 8 1 c 乃至 8 4 c, および 8 1 d 乃至 8 4 d のオンオフを制御する。例えば、サンプリング時刻 k のとき、演算制御部 3 5 からモード A の演算選択信号がマトリクス回路 7 2 に送信されると、マトリクス回路 7 2 は、スイッチ 8 1 a 乃至 8 4 a をオンにし、記憶セル 7 1 a に記憶されている信号 V_1 および記憶セル 7 1 b に記憶されている信号 V_2 を比較部 6 2 の差動増幅回路 9 3 の正入力に供給し、記憶セル 7 1 c に記憶されている信号 V_3 および記憶セル 7 1 d に記憶されている信号 V_4 を比較部 6 2 の差動増幅回路 9 3 の負入力に供給する。

【0058】

比較部 6 2 の負荷 9 1 a は、差動増幅回路 9 3 の正入力に、負荷 9 1 b は、差動増幅回路 9 3 の負入力に、それぞれ接続されており、記憶セル 7 1 a 乃至 7 1 d から入力される電流を電圧に変換する。可変電流源 9 2 は、バイアス電流を発生し、差動増幅回路 9 3 の正入力に供給し、記憶セル 7 1 a 乃至 7 1 d のうち、差動増幅回路 9 3 の正入力に入力される信号に、式 (7) 乃至式 (10) における BIAS として加えられる。差動増幅回路 9 3 は、正入力と負入力の差を演算する。

【0059】

例えば、記憶部 6 1 のマトリクス回路 7 2 に、演算制御部 3 5 からモード A の演算選択信号が、入力された場合、スイッチ 8 1 a 乃至 8 4 a がオンにされ、記憶セル 7 1 a に記憶されている信号 V_1 および記憶セル 7 1 b に記憶されている信号 V_2 が比較部 6 2 の差動増幅回路 9 3 の正入力に入力される。また、記憶セル 7 1 c に記憶されている信号 V_3 および記憶セル 7 1 d に記憶されている信号 V_4 が比較部 6 2 の差動増幅回路 9 3 の負入力に入力される。従って、差動増幅回路 9 3 は、式 (7) の演算を実行することになる。

【0060】

尚、本説明の例においては、比較部 6 2 に差動増幅回路 9 3 を使用しているが、チョッパ型比較回路を用いることもできる。

【0061】

次に、図 7 のフローチャートを参照して、画像処理装置 1 の動作について説明

する。

【0062】

ステップ S 1 において、システム制御部 1 1 からの制御信号に基づいて、パターン投光部 1 2 によりパターン光（赤外光）が発生され、被写体 2 に向けて照射される。そして、被写体 2 から反射された赤外光と可視光が、レンズ 1 3 により集光され、プリズム 1 4 に入射される。

【0063】

ステップ S 2 において、入射された光は、プリズム 1 4 により可視光と赤外光に分光され、分光された可視光はイメージャ 1 5 に、赤外光は距離センサ 1 7 に、それぞれ入射される。

【0064】

ステップ S 3 において、イメージャ 1 5 は、可視光から色の情報を抽出し、映像信号処理部 1 6 に出力する。映像信号処理部 1 6 に入力された色の情報は、ゲイン調整およびカラー信号処理が施され、カラー映像信号として計算機 1 9 に出力される。一方、距離センサ 1 7 は、その各画素 4 1 により赤外光を受光し、その強度のピークを検出可能な 2 値化信号を生成して形状データ処理部 1 8 に出力する。尚、距離センサ 1 7 の画素 4 1 の処理については、後述する。形状データ処理部 1 8 は、距離センサ 1 7 からの 2 値化信号から赤外光のピークとなるサンプリング時刻を求め、そのサンプリング時刻に対応する赤外光強度から三角測量の原理により、被写体 2 までの距離を演算し、形状データ信号として計算機 1 9 に出力する。

【0065】

ステップ S 4 において、計算機 1 9 は、入力されたカラー映像信号と形状データ信号を合成し、コンピュータグラフィクス処理を施した後、モニタ 3 に出力したり、あるいは、外部記憶装置 4 に出力し、記憶させ、処理が終了される。

【0066】

次に、図 8 のフローチャートおよび図 9 のタイミングチャートを参照して、図 9 のタイミングチャート中のサンプリング時刻 $k-1$ において、図 2 の距離センサ 1 7 の画素 4 1 の記憶セル 7 1 a 乃至 7 1 d に、赤外光強度のサンプリング信

号として $V1=s(k-4)$, $V2=s(k-1)$, $V3=s(k-2)$, $V4=s(k-3)$ が、記憶されている場合の動作について説明する。

【0067】

ステップS11において、サンプリング時刻 $k-1$ の直後にタイミングジェネレータ32から送信されたりセットパルスが、受光部51に入力されると、受光部51は、受光レベルをリセットし、新たに赤外光の受光を開始する（図9中、蓄積フェーズ）。

【0068】

ステップS12において、受光部51は、タイミングジェネレータ32からの受光部転送パルス（図示せず）に同期して、新たに受光した赤外光を光電変換し、増幅部52に出力する。

【0069】

ステップS13において、増幅部52は、タイミングジェネレータ32からの増幅部駆動パルス（図示せず）に同期して、受光部51から入力された信号を、増幅し、演算部53に出力する。

【0070】

ステップS14において、演算部53は、水平走査回路33aからのクリアパルスCLR1（図9）に同期して、最も古い信号である記憶セル71aの信号 $s(k-4)$ を消去し、続く水平走査回路33aからの記憶部転送パルスTX1（図9）に同期して、増幅部52からの信号を記憶セル71aに記憶させる。

【0071】

ステップS15において、記憶セル71a乃至71dは、記憶している信号V1乃至V4をマトリクス回路72に出力する。

【0072】

ステップS16において、マトリクス回路72は、演算制御部35からの演算選択信号のモードAの信号に基づいて、スイッチ81a乃至84aをオンし、記憶セル71a乃至71dから入力される信号V1乃至V4のうち、信号V1およびV2を比較部62の差動増幅回路93の正入力に、信号V3およびV4を負入力にそれぞれ供給する。

【0073】

ステップS17において、マトリクス回路72から正入力に入力された信号V1およびV2に、可変電流源92から供給されるBIASを加えた信号と、負入力に入力された信号V3およびV4は、負荷91a, 91bにより電流から電圧に変換される。比較部62の差動増幅回路93は、水平走査回路33aからの比較部駆動パルス（図示せず）に同期して、この信号V1乃至V4およびBIASから式（7）の演算を実行する（図9中、演算フェーズ）。そして、その演算結果は、出力部54に出力される。図9の例では、1が出力されており、受光した赤外光強度のピークが検出されたことを示している。

【0074】

ステップS18において、出力部54は、水平走査回路33aからの選択信号と同期して（サンプリング同期信号のサンプリング時刻k+1に対応する）、画素信号としての演算結果を共通信号線42を介して、出力回路34に出力する（図9中、出力フェーズ）。

【0075】

ステップS19において、出力回路34は、タイミングジェネレータ32からの制御パルスに同期して、画素信号を形状データ処理部18に出力し、処理を終了する。

【0076】

尚、この処理は、図9に示すように、サンプリング時刻毎に繰り返される。すなわち、上記処理が、サンプリング時刻k-1の直後のリセットパルスから演算モードAの蓄積フェーズに入り、クリアパルスCLR4から演算フェーズに入るが、このとき、サンプリング時刻kのリセットパルスにより、その次のモードBの演算の蓄積フェーズに入ることになり、以降これが繰り返される。

【0077】

以上の説明においては、画素41に、受光部51、増幅部52、演算部53、および出力部54を設けるようにしたが、図10に示すように、演算部53および出力部54は、画素41の外部に置くようにしても良い。図10の例は、図2に対応する距離センサ17の各画素41の演算部53と出力部54を別置きにし

た距離センサ 17 を示している。

【0078】

図 10 においては、図 2 の場合と対応する部分には同一の符号を付してあり、その説明は、適宜省略する。図 10 の距離センサ 17 においては、新たに画素出力線 101 と記憶演算エリア 102 が設けられている。光学エリア 31 内の各画素 41 からの画素信号は、画素出力線 101 を介して、記憶演算エリア 102 の各画素 41 に対応する記憶部 61 に出力される。図 10 に対応する各画素 41 には、図 4 の受光部 51 および増幅部 52 だけが設けられ、それ以降の演算部 53 と出力部 54 からなる部分が、記憶演算エリア 102 の各画素 41 に対応する記憶部 61 に設けられており、両者は画素出力線 101 に接続されている。このように別置きにすることにより、画素 41 を光学エリア 31 に効率よく配置することができる。

【0079】

図 11 は、図 10 の光学エリア 31 と記憶演算エリア 102 の複数の画素 41 の処理を示すタイミングチャートである。すなわち、例えば、画素 $i-1$ について図 9 のサンプリング時刻 $k, k+1$ で、演算記憶エリア 102 の記憶部 61 は、クリアパルスに同期してデータが消去された記憶セル（71a 乃至 71d のいずれか古い時刻のデータが記憶されているセル）に、受光部 51 から増幅部 52 および画素出力線 101 を介して、転送パルスに同期して入力された信号を記憶させる。そして、その記憶部 61 に対応する受光部 51 は、リセットパルスによりリセットされ、新たに受光を開始する。一方、記憶セル 71a 乃至 71d に記憶された信号は、演算制御部 35 から入力される演算選択信号に基づいて演算を実行し、出力部 54 に出力する。そして、出力部 54 は、水平走査回路 33a からの選択信号に同期して、共通信号線 42 を介して出力回路 34 に出力する。その後、次の画素 i が、画素 $i-1$ と同じサンプリング時刻 $k, k+1$ で、図 9 に示される処理を実行する。尚、図 10 においては、図 2 に対応した水平走査型タイプの場合について説明したが、図 3 の垂直走査型タイプの場合についても同様である。

【0080】

以上の説明においては、画像処理装置に 3 次元画像処理を実行させるようにしたが、画像処理装置は、演算内容を変化させることにより、画像と共に演算処理が必要な他の処理も実行させることができる。例えば、画像情報と共に温度分布を測定するサーモグラフィなどに応用させても良く、また、上記の 3 次元画像処理とサーモグラフィを組み合わせることで、3 次元サーモグラフィとしても良い。

【0081】

上述の様に、各画素 4 1 に演算機能を持たせることにより、リアルタイムでの画像処理が可能となる。

【0082】

【発明の効果】

請求項 1 に記載の画像処理装置および請求項 6 に記載の画像処理方法によれば、光学エリアの各素子毎に光電変換された信号を所定の規則で演算するようにしたので、リアルタイムでの画像情報の演算処理が可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明を適用した画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図 2】

図 1 の水平走査型の距離センサの構成を示すブロック図である。

【図 3】

図 1 の垂直走査型の距離センサの構成を示すブロック図である。

【図 4】

図 2 の画素の詳細な構成を示すブロック図である。

【図 5】

受光される光のピークの演算方法を説明する図である。

【図 6】

図 4 の演算部の詳細な構成を示す図である。

【図 7】

図 1 の画像処理装置の動作を説明するフローチャートである。

【図 8】

図 2 の画素の動作を説明するフローチャートである。

【図 9】

図 2 の画素の動作を説明するタイミングチャートである。

【図 1 0】

図 4 の距離センサの他の構成を示すブロック図である。

【図 1 1】

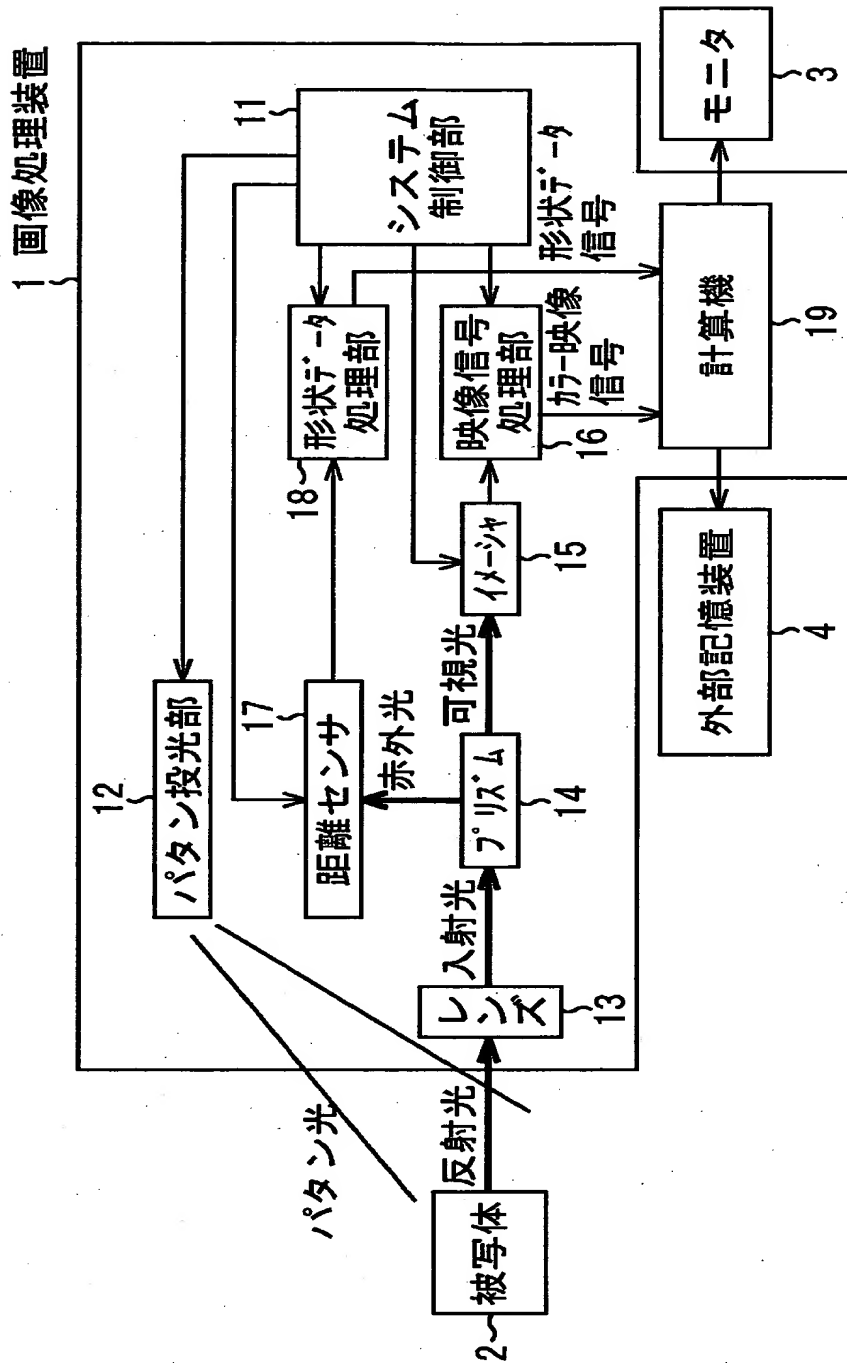
図 1 0 の距離センサの動作を説明するタイミングチャートである。

【符号の説明】

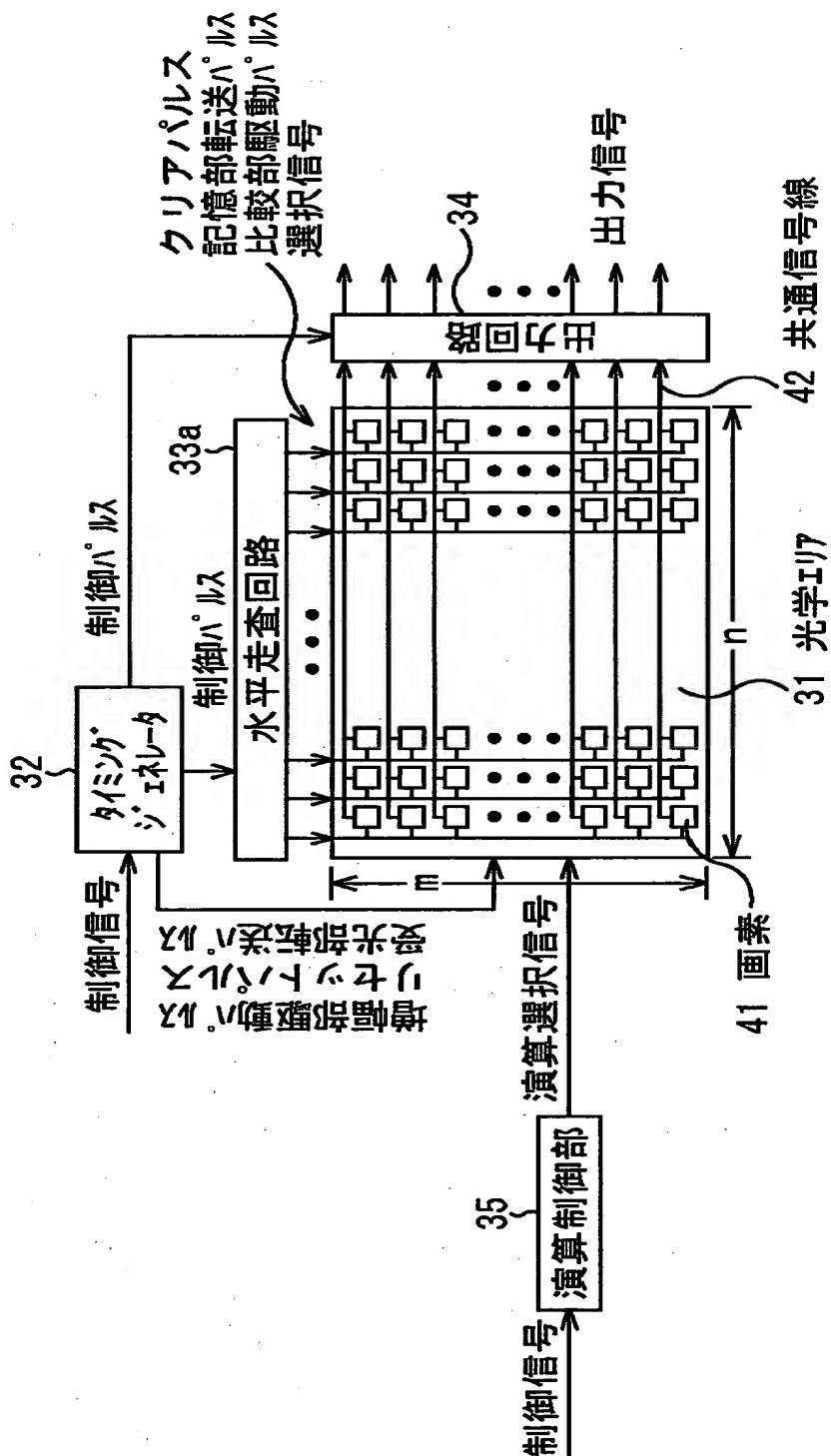
1 画像処理装置, 2 被写体, 3 モニタ, 4 外部記憶装置, 1
1 システム制御部, 1 2 パタン投光部, 1 3 レンズ, 1 4 プリズ
ム, 1 5 イメージャ, 1 6 映像信号処理部, 1 7 距離センサ, 1
8 形状データ処理部, 1 9 計算機, 3 1 光学エリア, 3 2 タイミ
ングジェネレータ, 3 3 a 水平走査回路, 3 3 b 垂直走査回路, 3 4
出力回路, 3 5 演算制御部, 4 1, 4 1 a 乃至 4 1 n 画素, 4 2
共通信号線, 5 1 受光部, 5 2 増幅部, 5 3 演算部, 5 4 出力
部, 6 1 記憶部, 6 2 比較部, 7 1 a 乃至 7 1 d 記憶セル, 7 2
マトリクス回路, 8 1 a 乃至 8 1 d, 8 2 a 乃至 8 2 d, 8 3 a 乃至 8 3 d
, 8 4 a 乃至 8 4 d スイッチ, 9 1 a, 9 1 b 負荷, 9 2 可変電流源
, 9 3 差動増幅回路, 1 0 1 画素出力線, 1 0 2 記憶演算エリア

【書類名】 図面

【図 1】

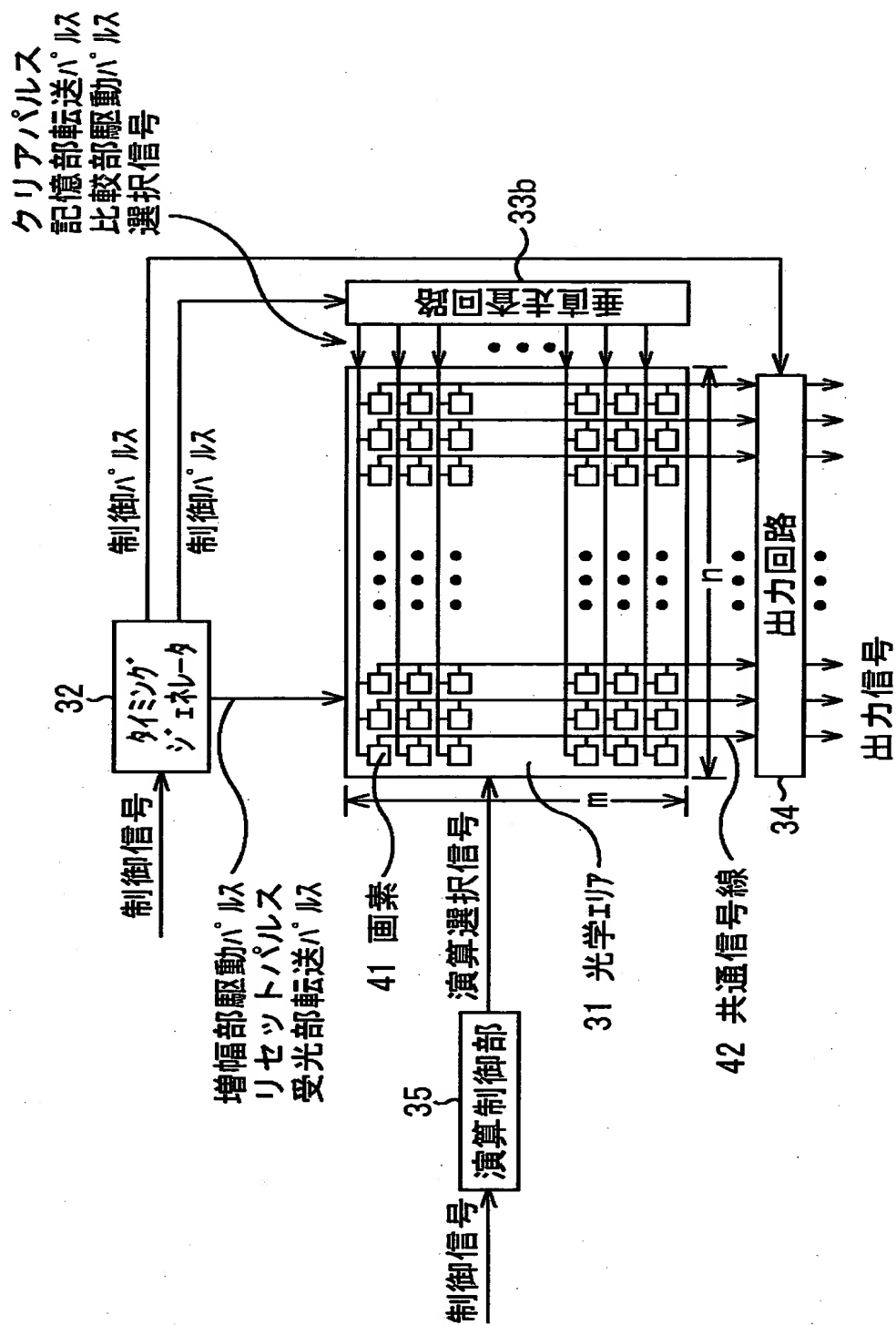


【図 2】



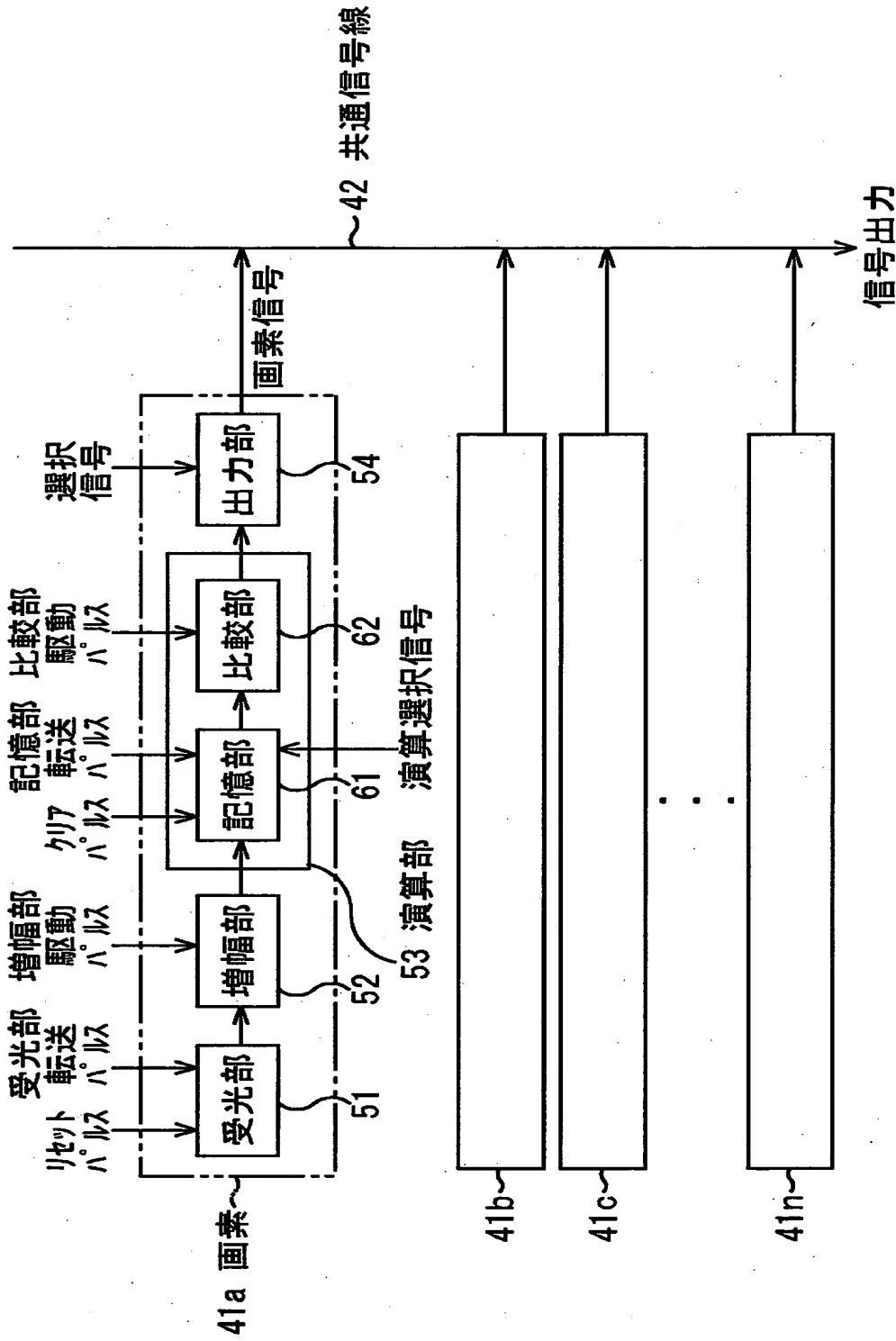
距離センサ 17

【図 3】

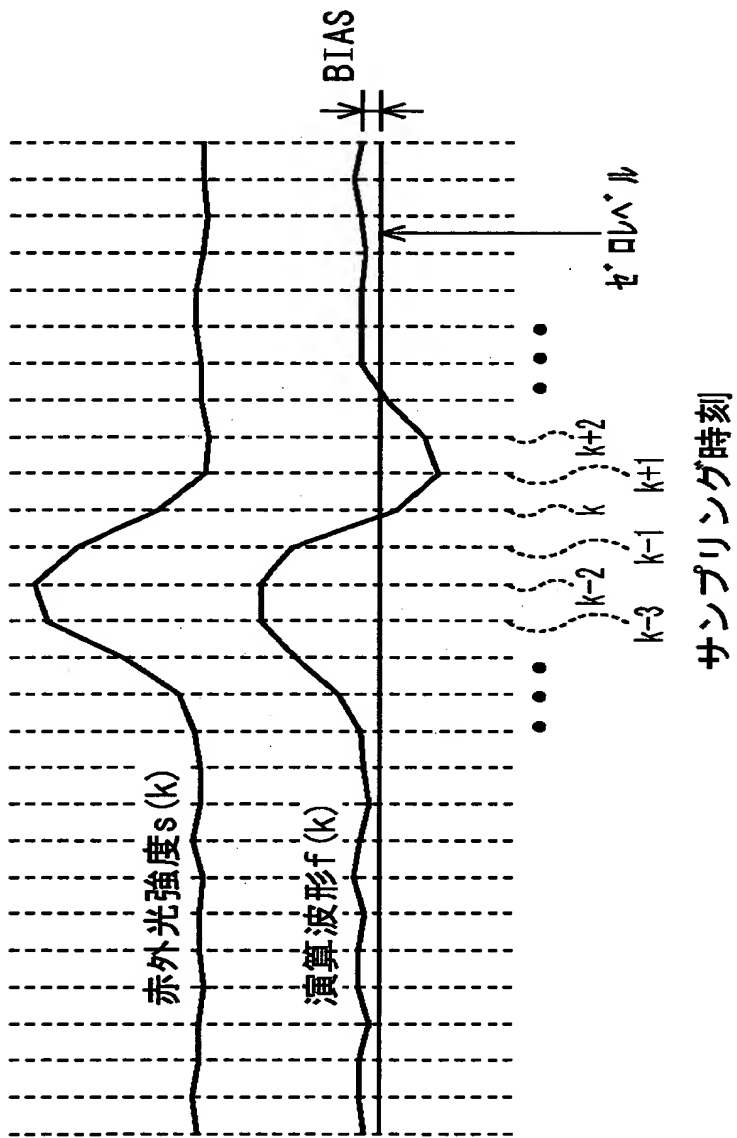


距離センサ 17

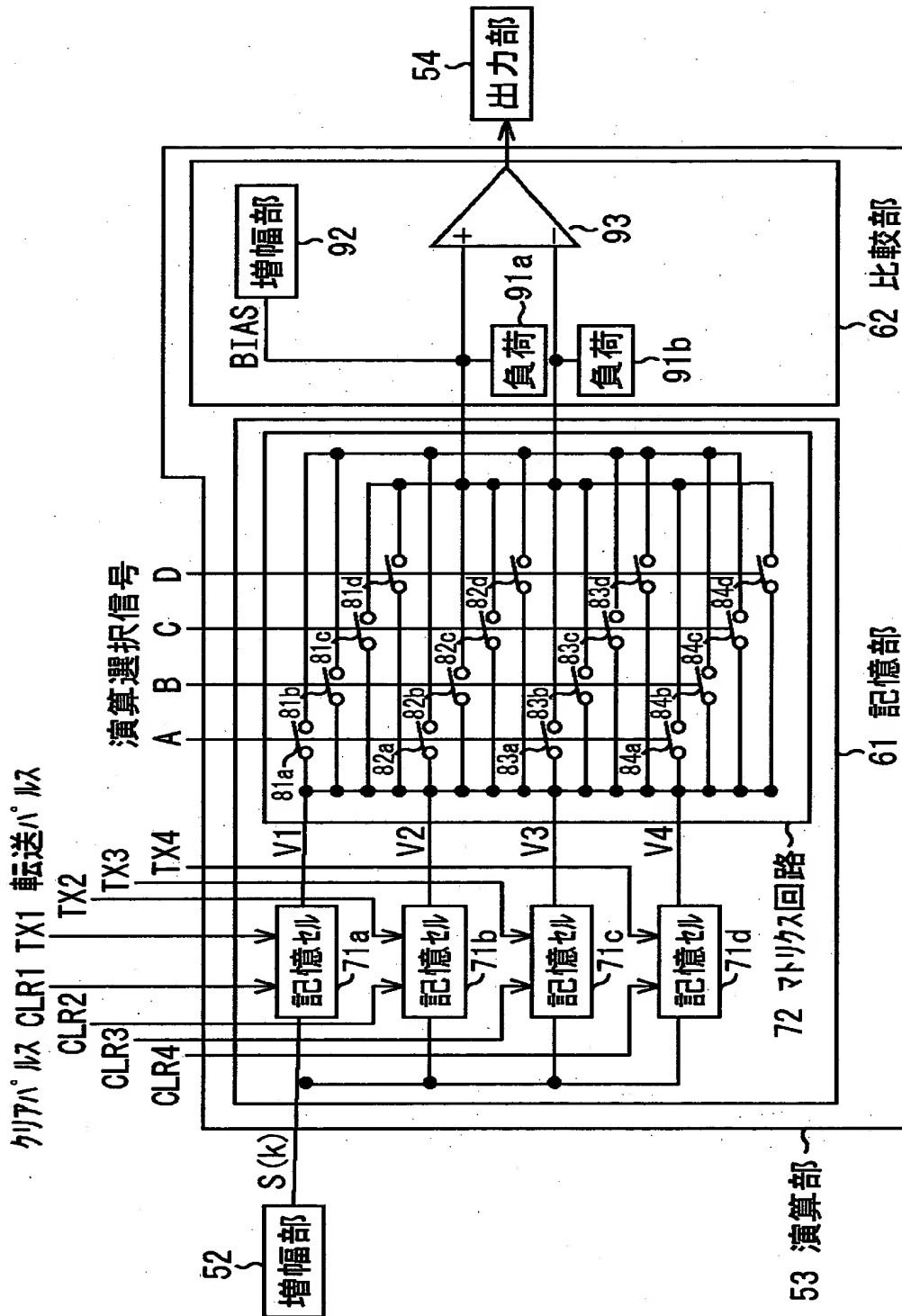
【図 4】



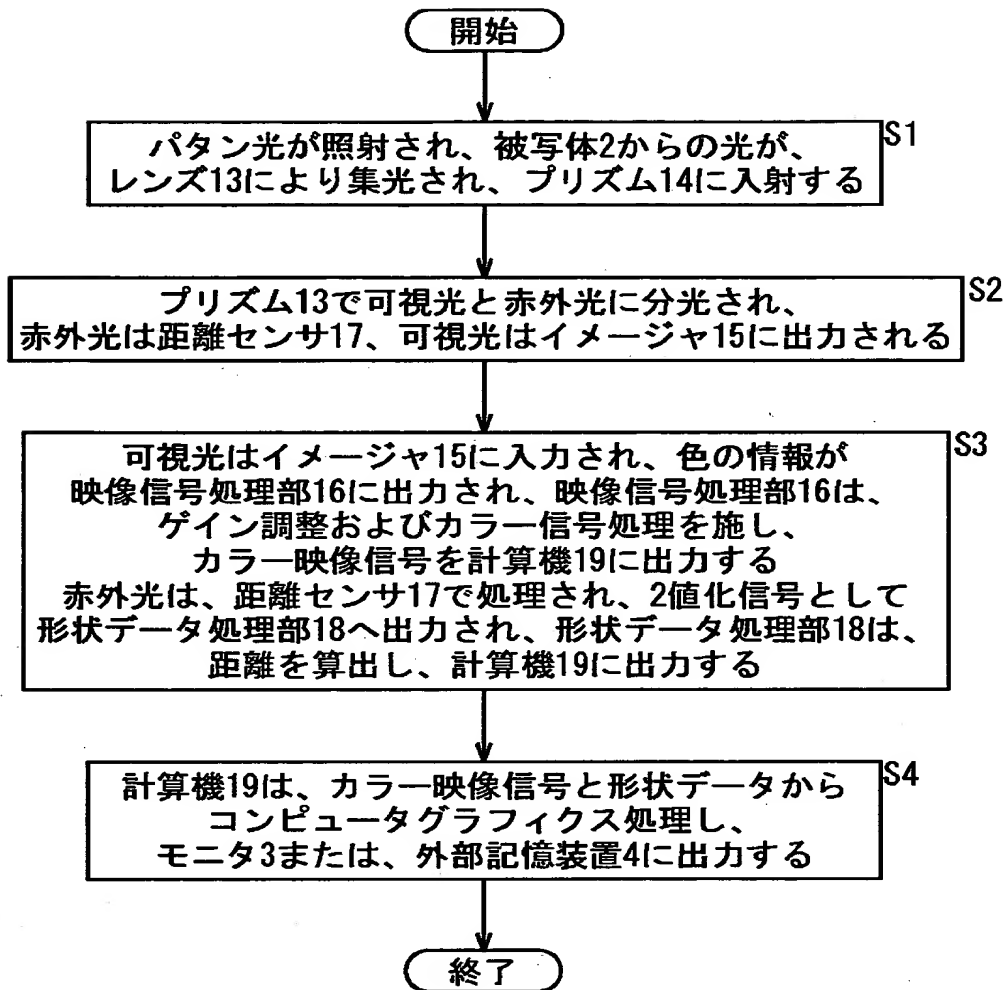
【図 5】



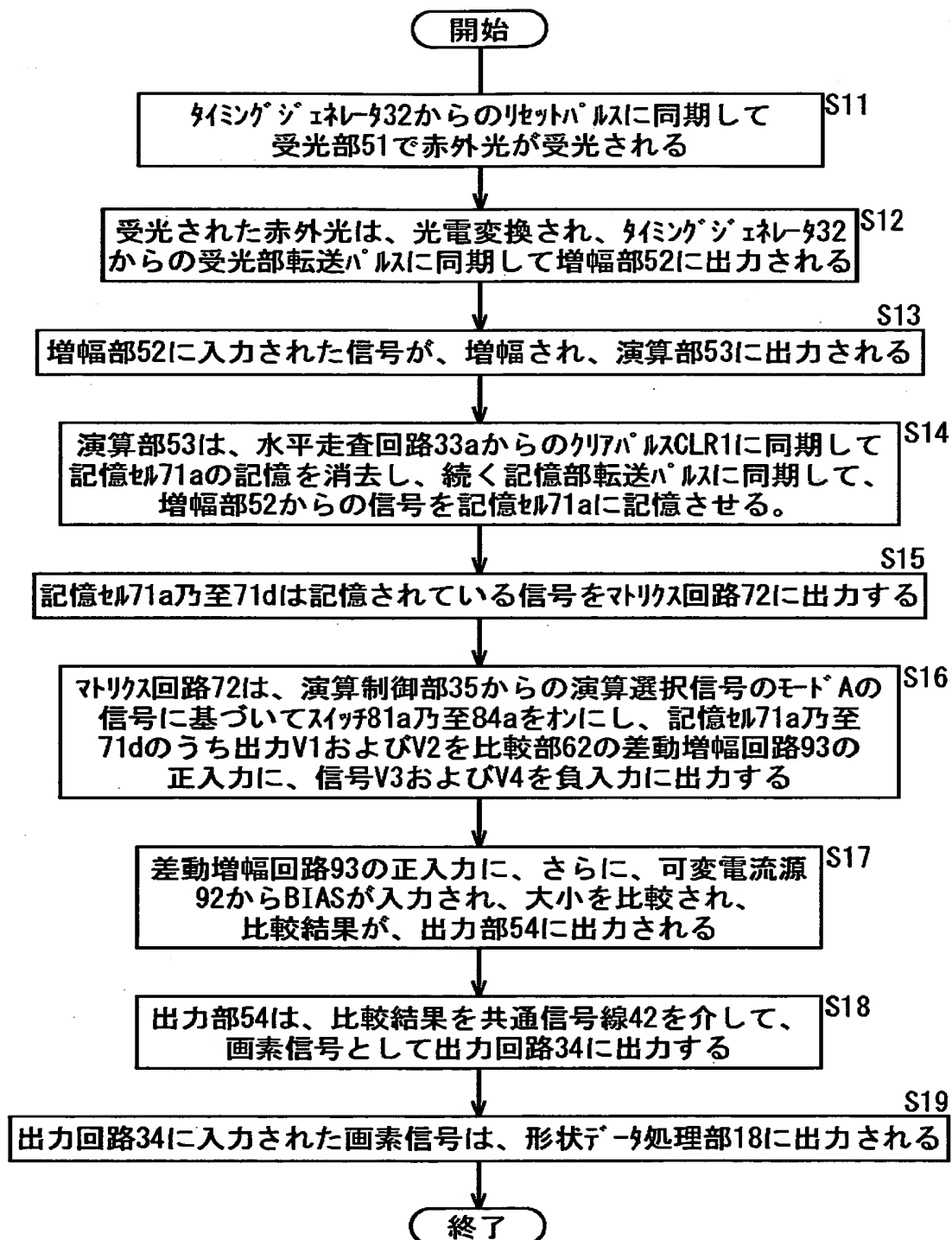
【図 6】



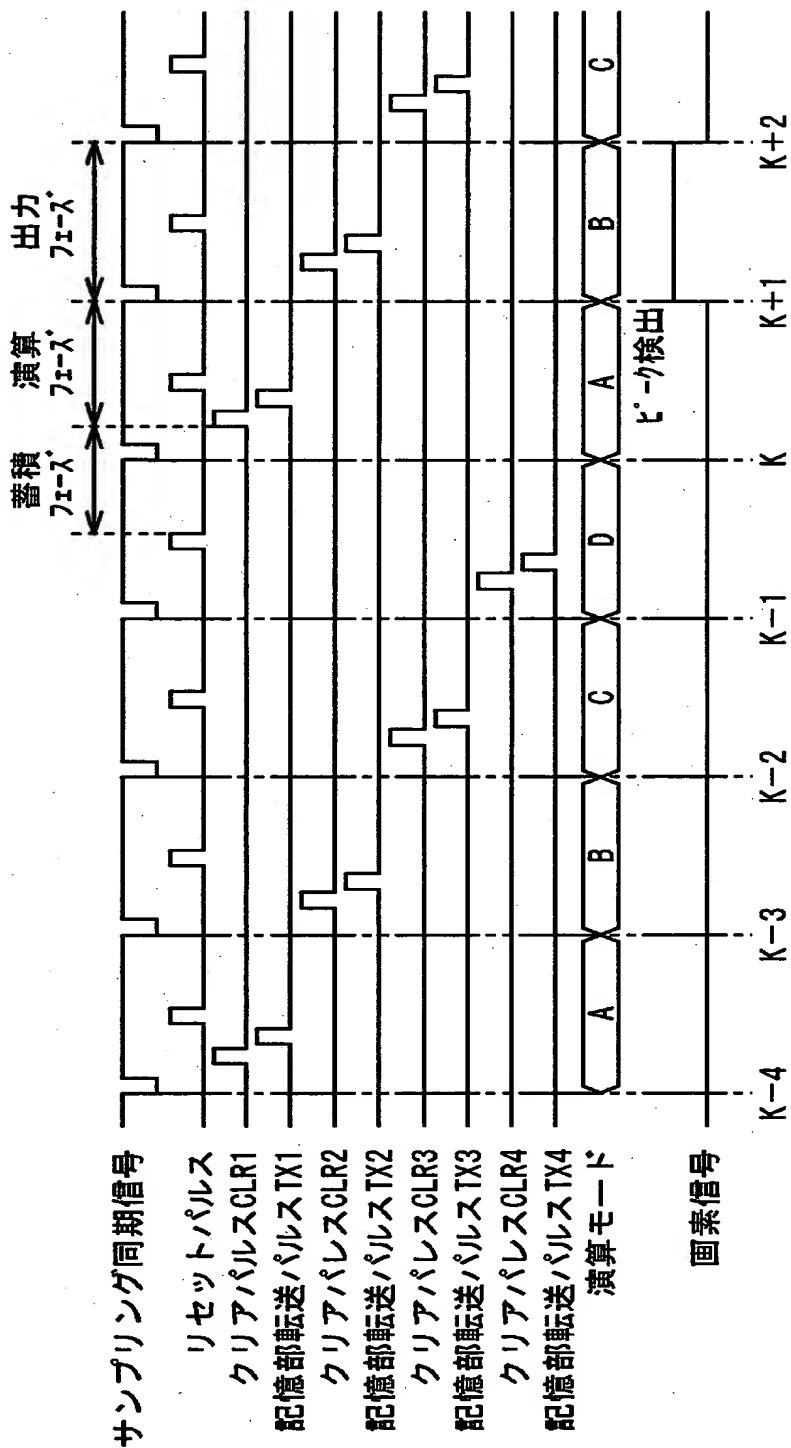
【図 7】



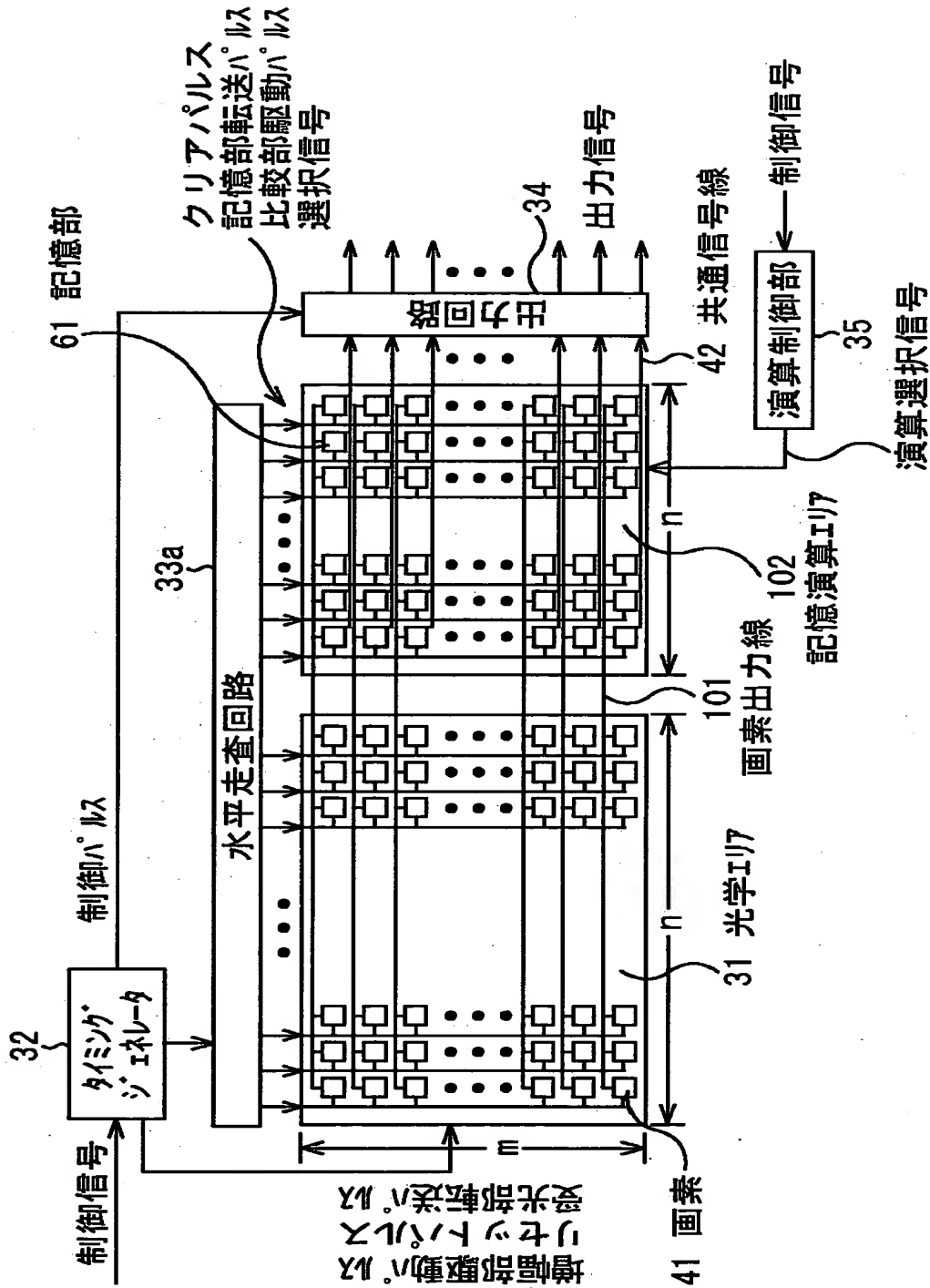
【図 8】



【図 9】

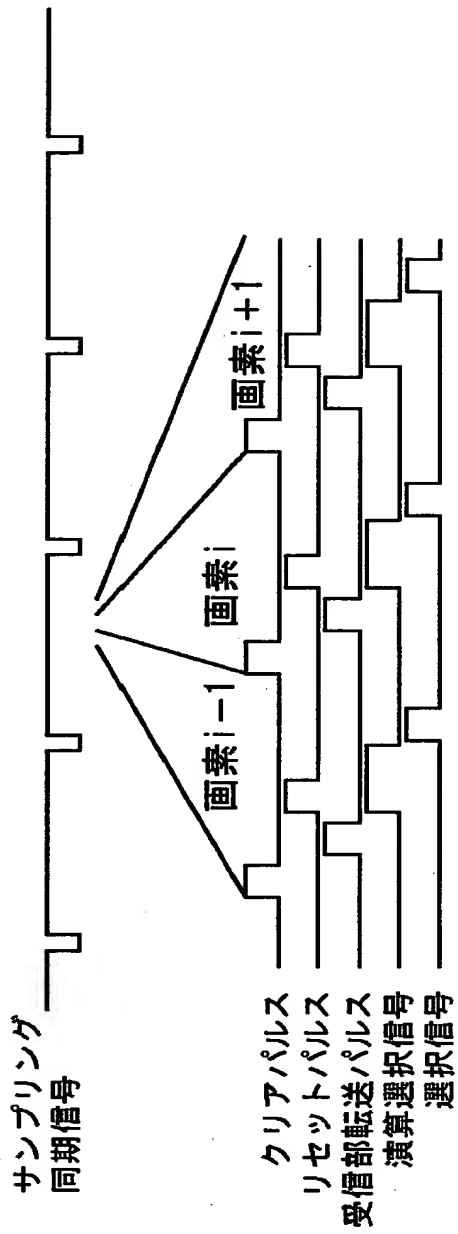


【図 1 0】



距離センサ 17

【図 1 1】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 リアルタイムで映像信号を演算処理できるようにする。

【解決手段】 受光部 5 1 に入射された赤外光は、タイミングジェネレータから供給されるリセットパルスに同期して光電変換され、タイミングジェネレータから供給される受光部転送パルスに同期して増幅部 5 2 に出力される。増幅部 5 2 に入力された信号は、タイミングジェネレータから供給される増幅部駆動パルスに同期して、後段の装置での処理に必要なレベルにまで増幅され、演算部 5 3 に出力される。演算部 5 3 に入力された信号は、記憶部 6 1 に一時記憶され、比較部 6 2 より 2 値化信号として、演算制御部からの演算選択信号により指定された所定の演算が施され、出力部 5 4 に出力される。出力部 5 4 に入力された信号は、水平走査回路からの選択信号に同期して、共通信号線 4 2 を介して画素信号として出力される。

【選択図】 図 4

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000002185]

1. 変更年月日 1990年 8月30日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都品川区北品川6丁目7番35号

氏 名 ソニー株式会社